

特 許 協 力 条 約

PCT

特許性に関する国際予備報告 (特許協力条約第二章)

(法第12条、法施行規則第56条)  
[PCT36条及びPCT規則70]

REC'D 16 DEC 2004

WIPO

PCT

25 FEB 2005

出願人又は代理人 の書類記号 15-101	今後の手続きについては、様式PCT/IPEA/416を参照すること。	
国際出願番号 PCT/JPO3/11103	国際出願日 (日.月.年) 29.08.2003	優先日 (日.月.年) 30.08.2002
国際特許分類 (IPC) Int. C1' A61H3/00, F16H1/36, F16H1/28, B25J19/00		
出願人 (氏名又は名称) 本田技研工業株式会社		

- この報告書は、PCT35条に基づきこの国際予備審査機関で作成された国際予備審査報告である。  
法施行規則第57条 (PCT36条) の規定に従い送付する。
- この国際予備審査報告は、この表紙を含めて全部で 4 ページからなる。
- この報告には次の附属物件も添付されている。
  - ☐ 附属書類は全部で \_\_\_\_\_ ページである。
    - ☐ 補正されて、この報告の基礎とされた及び/又はこの国際予備審査機関が認めた訂正を含む明細書、請求の範囲及び/又は図面の用紙 (PCT規則70.16及び実施細則第60.7号参照)
    - ☐ 第I欄4. 及び補充欄に示したように、出願時における国際出願の開示の範囲を超えた補正を含むものとこの国際予備審査機関が認定した差替え用紙
  - ☐ 電子媒体は全部で \_\_\_\_\_ (電子媒体の種類、数を示す)。  
配列表に関する補充欄に示すように、コンピュータ読み取り可能な形式による配列表又は配列表に関連するテーブルを含む。 (実施細則第80.2号参照)
- この国際予備審査報告は、次の内容を含む。
  - ☒ 第I欄 国際予備審査報告の基礎
  - ☐ 第II欄 優先権
  - ☐ 第III欄 新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての国際予備審査報告の不作成
  - ☐ 第IV欄 発明の単一性の欠如
  - ☒ 第V欄 PCT35条(2)に規定する新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての見解、それを裏付けるための文献及び説明
  - ☐ 第VI欄 ある種の引用文献
  - ☐ 第VII欄 国際出願の不備
  - ☐ 第VIII欄 国際出願に対する意見

国際予備審査の請求書を受理した日 19.03.2004	国際予備審査報告を作成した日 30.11.2004	
名称及びあて先 日本国特許庁 (IPEA/JP) 郵便番号100-8915 東京都千代田区霞が関三丁目4番3号	特許庁審査官 (権限のある職員) 田中 玲子	3E 9242
電話番号 03-3581-1101		内線 3344

様式PCT/IPEA/409 (表紙) (2004年1月)

第I欄 報告の基礎

1. この国際予備審査報告は、下記に示す場合を除くほか、国際出願の言語を基礎とした。

☐ この報告は、\_\_\_\_\_ 語による翻訳文を基礎とした。

それは、次の目的で提出された翻訳文の言語である。

☐ PCT規則12.3及び23.1(b)にいう国際調査

☐ PCT規則12.4にいう国際公開

☐ PCT規則55.2又は55.3にいう国際予備審査

2. この報告は下記の出願書類を基礎とした。(法第6条(PCT14条)の規定に基づく命令に回答するために提出された差替え用紙は、この報告において「出願時」とし、この報告に添付していない。)

☒ 出願時の国際出願書類

☐ 明細書

第 \_\_\_\_\_ ページ、出願時に提出されたもの

第 \_\_\_\_\_ ページ\*、 \_\_\_\_\_ 付けて国際予備審査機関が受理したもの

第 \_\_\_\_\_ ページ\*、 \_\_\_\_\_ 付けて国際予備審査機関が受理したもの

☐ 請求の範囲

第 \_\_\_\_\_ 項、出願時に提出されたもの

第 \_\_\_\_\_ 項\*、PCT19条の規定に基づき補正されたもの

第 \_\_\_\_\_ 項\*、 \_\_\_\_\_ 付けて国際予備審査機関が受理したもの

第 \_\_\_\_\_ 項\*、 \_\_\_\_\_ 付けて国際予備審査機関が受理したもの

☐ 図面

第 \_\_\_\_\_ ページ/図、出願時に提出されたもの

第 \_\_\_\_\_ ページ/図\*、 \_\_\_\_\_ 付けて国際予備審査機関が受理したもの

第 \_\_\_\_\_ ページ/図\*、 \_\_\_\_\_ 付けて国際予備審査機関が受理したもの

☐ 配列表又は関連するテーブル

配列表に関する補充欄を参照すること。

3. ☐ 補正により、下記の書類が削除された。

☐ 明細書 第 \_\_\_\_\_ ページ

☐ 請求の範囲 第 \_\_\_\_\_ 項

☐ 図面 第 \_\_\_\_\_ ページ/図

☐ 配列表(具体的に記載すること) \_\_\_\_\_

☐ 配列表に関連するテーブル(具体的に記載すること) \_\_\_\_\_

4. ☐ この報告は、補充欄に示したように、この報告に添付されかつ以下に示した補正が出願時における開示の範囲を超えてされたものと認められるので、その補正がされなかったものとして作成した。(PCT規則70.2(c))

☐ 明細書 第 \_\_\_\_\_ ページ

☐ 請求の範囲 第 \_\_\_\_\_ 項

☐ 図面 第 \_\_\_\_\_ ページ/図

☐ 配列表(具体的に記載すること) \_\_\_\_\_

☐ 配列表に関連するテーブル(具体的に記載すること) \_\_\_\_\_

\* 4. に該当する場合、その用紙に“superseded”と記入されることがある。

## 第V欄 新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての法第12条(PCT35条(2))に定める見解、それを裏付ける文献及び説明

## 1. 見解

新規性 (N)	請求の範囲	1-6	有 無
	請求の範囲		
進歩性 (IS)	請求の範囲		有 無
	請求の範囲	1-6	
産業上の利用可能性 (IA)	請求の範囲	1-6	有 無
	請求の範囲		

## 2. 文献及び説明 (PCT規則70.7)

文献1: JP 7-163607 A (株式会社東京アールアンドデー)  
1995. 06. 27, 全文, 全図 (ファミリーなし)

文献2: JP 4-501227 A (ヘンズリー, デーヴィット・エリス)  
1992. 03. 05, 全文, 全図  
& US 4865024 A & WO 90/04371 A

文献3: JP 3-107650 A (株式会社小松製作所)  
1991. 05. 08, 全文, 全図 (ファミリーなし)

文献4: JP 53-7574 B2 (トヨタ自動車工業株式会社)  
1978. 03. 18, 全文, 全図 (ファミリーなし)

文献5: JP 3-121336 A (日産自動車工業株式会社)  
1991. 05. 23, 全文, 全図 (ファミリーなし)

文献6: 日本国実用新案登録出願59-157420号 (日本国実用新案登録出願  
公開61-73861号) の願書に添付した明細書および図面の内容を撮  
影したマイクロフィルム (日本電気ホームエレクトロニクス株式会社)  
1986. 05. 19, 全文, 全図 (ファミリーなし)

文献7: JP 176480 C2 (奈蔵哲夫)  
1949. 12. 05, 全文, 全図 (ファミリーなし)

## 補充欄

いずれかの欄の大きさが足りない場合

## 第 V 欄の続き

## 請求の範囲 1, 2

文献 1 または 2 には、使用者の脚関節を伸展・屈曲させて歩行運動を補助すべく、モータにより駆動される入力軸の回転を減速して脚関節に接続された出力軸に伝達する歩行補助装置の減速機である点が開示されている。

文献 3～6 には、第 1～2 プラネタリギヤ機構 P1～P2 を備えており、第 1 プラネタリギヤ機構 P1 の半径方向外側に第 2 プラネタリギヤ機構 P2 を配置する減速機である点が開示されている。

よって、文献 1 または 2 記載の歩行補助装置の減速機において、第 1～第 2 プラネタリギヤ機構 P1～P2 を備えており、第 1 プラネタリギヤ機構 P1 の半径方向外側に第 2 プラネタリギヤ機構 P2 を配置する点を採用することに格別な困難性はないものと認める。

## 請求の範囲 3, 6

文献 1 または 2 には、使用者の脚関節を伸展・屈曲させて歩行運動を補助すべく、モータにより駆動される入力軸の回転を減速して脚関節に接続された出力軸に伝達する歩行補助装置の減速機である点が開示されている。

文献 3～5 には、第 1～第 3 プラネタリギヤ機構 P1～P3 を備えており、第 1 プラネタリギヤ機構 P1 の半径方向外側に第 2 プラネタリギヤ機構 P2 を配置し、第 1 プラネタリギヤ機構 P1 の軸線 L 方向外側に第 3 プラネタリギヤ機構 P3 を配置する減速機である点が開示されている。

よって、文献 1 記載の歩行補助装置の減速機において、第 1～第 3 プラネタリギヤ機構 P1～P3 を備えており、第 1 プラネタリギヤ機構 P1 の半径方向外側に第 2 プラネタリギヤ機構 P2 を配置し、第 1 プラネタリギヤ機構 P1 の軸線 L 方向外側に第 3 プラネタリギヤ機構 P3 を配置する点を採用することに格別な困難性はないものと認める。

## 請求の範囲 4, 5

文献 1 または 2 には、使用者の脚関節を伸展・屈曲させて歩行運動を補助すべく、モータにより駆動される入力軸の回転を減速して脚関節に接続された出力軸に伝達する歩行補助装置の減速機である点が開示されている。

文献 7 には、第 1～第 3 プラネタリギヤ機構 P1～P3 を備えており、第 1 プラネタリギヤ機構 P1 の半径方向外側に第 2 プラネタリギヤ機構 P2 を配置し、第 2 プラネタリギヤ機構 P2 の半径方向外側に第 3 プラネタリギヤ機構 P3 を配置する減速機である点が開示されている。

よって、文献 1 または 2 記載の歩行補助装置の減速機において、第 1～第 3 プラネタリギヤ機構 P1～P3 を備えており、第 1 プラネタリギヤ機構 P1 の半径方向外側に第 2 プラネタリギヤ機構 P2 を配置し、第 2 プラネタリギヤ機構 P2 の半径方向外側に第 3 プラネタリギヤ機構 P3 を配置する点を採用することに格別な困難性はないものと認める。